

**EXERCICES****\*\*****تمارين****Exercice 4.14**

Une particule se déplace dans un plan  $XY$  selon la loi :  $v_x = 4t^3 + 4t$  et  $v_y = 4t$ .

Si le mobile se trouvait au point  $(1,2)$  à l'instant  $t = 0$ , trouver l'équation de la trajectoire en coordonnées cartésiennes.

**التمرين 14.4:**

تنتقل جسيمة في المستوى  $XY$  وفق القانون  $v_x = 4t^3 + 4t$  و  $v_y = 4t$ . إذا وجد المتحرك في النقطة  $(1,2)$  في اللحظة  $t = 0$ ، أوجد معادلة المسار بالإحداثيات الكارتيزية.

**Exercice 4.15**

Une particule se déplace dans un plan  $XY$  selon la loi :  $a_x = -4 \sin t$  et  $a_y = 3 \cos t$ .

Sachant que pour  $t = 0$  on ait  $x = 0$ ,  $y = -3$ ,  $v_x = 4$  و  $v_y = 0$ , trouver :

1/ l'équation de la trajectoire, quelle est son allure ?

2/ la valeur de la vitesse à l'instant  $t = \frac{\pi}{4} s$ .

**التمرين 15.4:**

تنتقل جسيمة في المستوى  $XY$  وفق القانون  $a_x = -4 \sin t$  و  $a_y = 3 \cos t$ . علما أنه من أجل  $t = 0$  لدينا  $x = 0$ ,  $y = -3$ ,  $v_x = 4$  و  $v_y = 0$ ، أوجد :

1/ معادلة المسار، ما شكله؟

2/ قيمة السرعة في اللحظة  $t = \frac{\pi}{4} s$ .

**Exercice 4.16**

Soit le mouvement défini par sa trajectoire  $y = 3(x+2)$  et son équation horaire  $s(t) = 2t^2$ .

Sachant que  $x = -2$  et  $y = 0$  quand  $s(0) = 0$  et que  $s$  croît avec la croissance de  $y$  :

1/ trouver les équations paramétriques  $x(t)$  et  $y(t)$  du mouvement,

2/ déterminer l'accélération normale et l'accélération tangentielle du mouvement.

**التمرين 16.4:**

لتكن الحركة المعرفة بمسارها  $y = 3(x+2)$  و بمعادلتها الزمنية  $s(t) = 2t^2$ . علما أن  $x = -2$  و  $y = 0$  لما  $s(0) = 0$ ، كما أن  $s$  يتزايد مع تزايد  $y$  :

1/ أوجد المعادلتين الوسيطيتين  $x(t)$  و  $y(t)$  للحركة،

2/ حدد التسارع الناظمي و التسارع المماسي للحركة.

**Exercice 4.17**

On donne les équations paramétriques de la trajectoire plane d'un point mobile par rapport à un référentiel :  $x = 2t$  et  $y = 4t^2 - 4t$

1/ Déterminer l'équation de la trajectoire, Quelle est son allure ?

2/ Calculer la vitesse du mobile,

3/ Montrer que son accélération est constante,

4/ Déterminer les composantes normale et tangentielle de l'accélération dans un repère de Frenet.

5/ En déduire le rayon de courbure.

**التمرين 17.4:**

تغطي المعادلتان الوسيطيتان للمسار المستوي لمتحرك بالنسبة لمرجع :  $x = 2t$  و  $y = 4t^2 - 4t$ .

1/ حدّد معادلة المسار، ما شكله؟

2/ أحسب سرعة المتحرك،

3/ برهن أن تسارعه ثابت،

4/ حدّد المركبتين الناظمية و المماسية للتسارع في معلم فرينت،

5/ إستنتج نصف قطر الانحناء.

**Exercice 4.18**

Le plan est rapporté à un repère orthonormé  $xOy$  d'origine  $O$  et de base  $(\vec{i}, \vec{j})$ . Les coordonnées  $x$  et  $y$  d'un point  $M$  mobile dans le plan  $(O, \vec{i}, \vec{j})$  varient avec le temps suivant la loi:

**التمرين 18.4:**

ينسب المستوى إلى معلم متعامد و متجانس  $xOy$  مبدؤه  $O$  و قاعدته  $(\vec{i}, \vec{j})$ . تتغير الإحداثيتان  $x$  و  $y$

$x = 2 \cos \frac{t}{2} \text{ et } y = 2 \sin \frac{t}{2}.$ <p>1/ Déterminer la nature de la trajectoire,  2/ Déterminer les composantes du vecteur vitesse <math>\vec{v}</math>,  3/ Déterminer l'expression de la vitesse <math>\frac{ds}{dt}</math>, ainsi que celle de l'abscisse curviligne <math>s</math> du point <math>M</math> à l'instant <math>t</math>, en prenant comme condition initiale <math>s = 0</math> quand <math>t = 0</math>,  4/ déterminer les composantes normale et tangentielle de l'accélération dans un repère de Frenet,  5/ en déduire le rayon de courbure de la trajectoire.  6/ La trajectoire reste la même, mais maintenant le point <math>M</math> subit une accélération angulaire <math>\frac{d^2\theta}{dt^2} = \ddot{\theta} = 0,2t</math>. A quelle date le point <math>M</math> atteindra-t-il une vitesse de <math>10\text{ms}^{-1}</math>, sachant qu'il est parti du repos. Quelle distance a-t-il alors parcourue ?</p>	<p>لنقطة <math>M</math> متحركة في المستوى <math>(O, \vec{i}, \vec{j})</math> مع الزمن حسب القانون : <math>x = 2 \cos \frac{t}{2}</math> و <math>y = 2 \sin \frac{t}{2}</math>.</p> <p>1/ حدد طبيعة المسار.  2/ حدد مركبتي شعاع السرعة <math>\vec{v}</math>,  3/ حدد عبارة السرعة <math>\frac{ds}{dt}</math> و كذا عبارة الإحداثية <math>s</math> المنحنية لنقطة <math>M</math> في اللحظة <math>t</math>, بأخذ الشرط الابتدائي <math>s = 0</math> لما <math>t = 0</math>,  4/ حدد المركبتين المماسية و الناعمية للتسارع في معلم فرينت،  5/ إستنتج نصف قطر الانحناء.  6/ المسار باق على حاله في حين تتأثر النقطة <math>M</math> بتسارع زاوي <math>\frac{d^2\theta}{dt^2} = \ddot{\theta} = 0,2t</math>. في أي لحظة تبلغ النقطة <math>M</math> سرعة <math>10\text{ms}^{-1}</math>، علما أنها انطلقت من السكون. ما هي المسافة التي قطعتها؟</p>
--	--

**Exercice 4.19**

Une particule soumise à des champs électriques et magnétiques complexes est en mouvement dans un référentiel galiléen. Les équations horaires sont, en

coordonnées polaires :  $r = r_0 e^{\frac{t}{b}}$  et  $\theta = \frac{t}{b}$ , 0 et

$b$  sont des constantes positives.

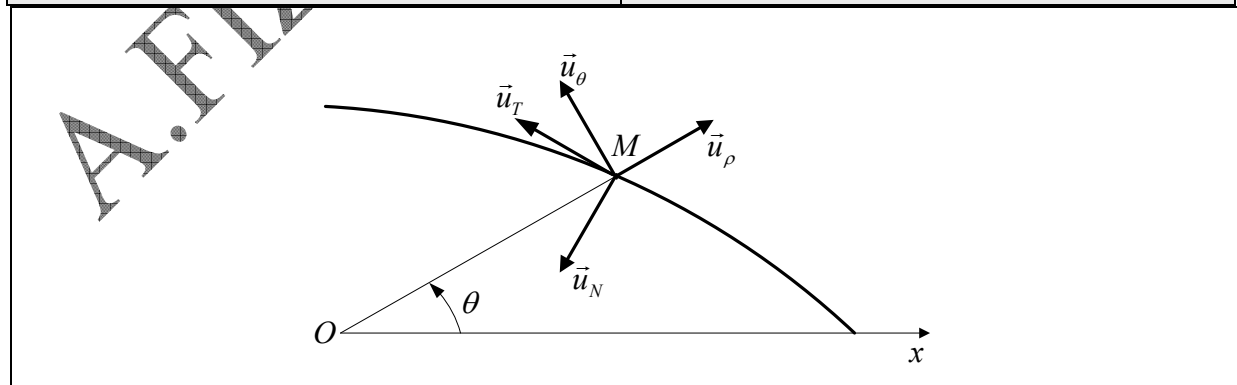
- 1/ Calculer le vecteur vitesse de la particule,
- 2/ Montrer que l'angle  $(\vec{v}, \vec{u}_\theta)$  est constant. Que vaut cet angle ?
- 3/ Calculer le vecteur accélération de la particule,
- 4/ Montrer que l'angle  $(\vec{a}, \vec{u}_N)$  est constant. Que vaut cet angle ? (On se servira de la question 2),
- 5/ Calculer le rayon de courbure de la trajectoire.

**التمرين 19.4:**

تنتقل جسيمة خاضعة لحقول كهربائية و مغناطيسية معقدة في مرجع غليلي. المعادلتان الزمنيةتان بالإحداثيات القطبية

هما  $r = r_0 e^{\frac{t}{b}}$  و  $\theta = \frac{t}{b}$ ، 0 و  $b$  ثابتان موجبان.

- 1/ أحسب شعاع السرعة للحركة،
- 2/ بيّن أن الزاوية  $(\vec{v}, \vec{u}_\theta)$  ثابتة. كم تساوي هذه الزاوية؟
- 3/ أحسب شعاع التسارع للحركة،
- 4/ بيّن أن الزاوية  $(\vec{a}, \vec{u}_N)$  ثابتة. كم تساوي هذه الزاوية؟ (نستعين بالسؤال 2)،
- 5/ أحسب نصف قطر انحناء المسار.

**Exercice 4.20**

Un bras  $OA$  tournant avec une vitesse  $\omega$  autour

**التمرين 20.4:**

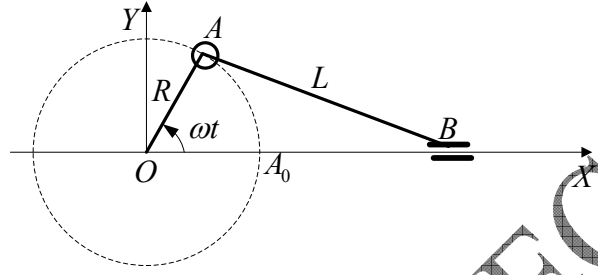
مدور  $OA$  يدور بسرعة زاوية ثابتة  $\omega$  حول محور

d'un axe  $O$ , est articulé en  $A$  avec une tige  $AB$ . La tige  $AB$  est solidaire d'un curseur  $B$  pouvant coulisser le long de l'axe  $Ox$ . le bras et la tige peuvent se croiser lorsque la tige passe par derrière l'articulation en  $O$ . Sachant que  $AB = L$  et  $OA = R$ :

- 1/ trouver l'équation horaire du mouvement de  $B$ , sachant que  $B$  passe en  $A_0$  au temps  $t = 0$ ,
- 2/ à quel instants la vitesse s'annule-t-elle ?

$O$ , و مشترك بواسطة مفصل عند  $A$  مع قضيب  $AB$ . القضيب  $AB$  متمفصل عند  $B$  بواسطة زلاقة قابلة للانزلاق على طول المحور  $Ox$ . يمكن للقضيبين  $OA$  و  $AB$  أن يتقاطعا في حين تمر الزلاقة خلف المفصل  $O$ . إذا كان  $AB = L$  و  $OA = R$ :

- 1/ أوجد المعادلة الزمنية لحركة  $B$  علما أن  $A$  يمر في  $A_0$  عند الزمن  $t = 0$ ,
- 2/ في أي لحظات تنعدم السرعة؟



#### Exercice 4.21

Dans le plan  $(XOY)$  d'un repère  $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , un point  $P$  se déplace sur un cercle de rayon  $R$  et de centre  $I(R, 0, 0)$ .

A l'instant  $t = 0$ ,  $P$  se trouve en  $A(2R, 0, 0)$  et possède la vitesse positive  $\vec{v}_0(0, v_0, 0)$ .

On désigne par  $r$  et  $\theta$  les coordonnées polaires de  $P$ .

- 1/ Former l'équation polaire du cercle, en déduire son équation cartésienne.

- 2/ Représenter sur la figure la base polaire  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$  de  $P$ . Calculer en fonction de  $\theta$  et de ses dérivées successives par rapport au temps les composantes polaires des vecteurs vitesse  $\vec{v}$  et  $\vec{a}$  de  $P$  dans le repère  $(O, \vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{k})$ .

- 3/ Soit  $s$  l'abscisse curviligne de  $P$  (l'origine est en A).

- Donner l'expression de  $s$  en fonction de  $\theta$ .
- Représenter sur la figure la base intrinsèque  $(\vec{u}_T, \vec{u}_N)$  de  $P$ .
- Calculer en fonction de  $\theta$  et de ses dérivées successives par rapport au temps les composantes de  $\vec{v}_0$  et  $\vec{a}$  dans cette base.
- Calculer les composantes polaires de  $\vec{u}_T$  et de  $\vec{u}_N$ . Retrouver dans ces conditions les composantes polaires de  $\vec{v}_0$  et  $\vec{a}$ .

- 4/ On désigne par  $\omega$  la vitesse angulaire de  $P$ , dont on suppose dans tout ce qui suit qu'elle est constante.

#### التمرين 21.4:

في مستو  $(XOY)$  لمعلم  $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , تنتقل نقطة  $P$  على دائرة نصف قطرها  $R$  ومركزها  $I(R, 0, 0)$ . في اللحظة  $t = 0$ , توجد  $P$  في  $A(2R, 0, 0)$  و تكسب السرعة الموجبة  $\vec{v}_0(0, v_0, 0)$ . نرمز إلى الإحداثيات القطبية لـ  $P$  بـ  $r$  و  $\theta$ .

- 1/ كَوّن المعادلة القطبية للدائرة، إستنتج معادلتها الديكارتية.

- 2/ مثل على الشكل القاعدة القطبية  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$  لـ  $P$ . أحسب بدلالة  $\theta$  و مشتقاتها المتتالية بالنسبة للزمن إحداثيات شعاعي السرعة  $\vec{v}$  و التسارع  $\vec{a}$  لـ  $P$  في المعلم  $(O, \vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{k})$ .

- 3/ لنكن الفاصلة المنحنية  $s$  لـ  $P$  (المبدأ في  $A$ ):

- إعط عبارة  $s$  بدلالة  $\theta$ ,
- مثل على الشكل القاعدة الذاتية  $(\vec{u}_T, \vec{u}_N)$  لـ  $P$ .
- أحسب بدلالة  $\theta$  و مشتقاتها المتتالية بالنسبة للزمن إحداثيات  $\vec{v}_0$  و  $\vec{a}$  في هذا المعلم.
- أحسب المركبتين القطبيتين  $\vec{u}_T$  و  $\vec{u}_N$ .
- أوجد من جديد في هذه الشروط المركبتين القطبيتين لـ  $\vec{a}$  و  $\vec{v}_0$ .

- 4/ نرمز بـ  $\omega$  للسرعة الزاوية لـ  $P$ , والتي نعتبرها في كل ما يتبع ثابتة.

- إعط بدلالة  $t$ , عبارتي  $\theta$  ثم
- إستنتج عبارتي  $\vec{v}$  و  $\vec{a}$  في القاعدتين القطبية و

<ul style="list-style-type: none"><li>• Donner en fonction de <math>t</math>, les expressions de <math>\theta</math> puis de <math>\dot{\theta}</math>.</li><li>• En déduire les expressions de <math>\vec{v}</math> et <math>\vec{a}</math> en fonction de <math>t</math> de <math>\vec{v}_0</math> et <math>\vec{a}</math> dans les bases polaire et de Frenet.</li></ul>	قاعدة فرينيت.
---	---------------

A.FIZAZI \_ Univ-BECHAR